

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2004-122339

(43)Date of publication of application : 22.04.2004

(51)Int.Cl.

B25J 15/08

(21)Application number : 2002-293651

(71)Applicant : HARMONIC DRIVE SYST IND CO LTD

(22)Date of filing : 07.10.2002

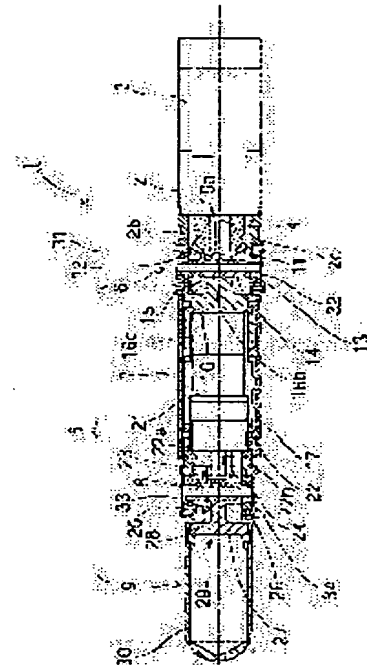
(72)Inventor : KAMEDA HIROSHI
KOBAYASHI KIYOTO
KOYAMA JUNJI
MORIMOTO TEIZO
SASAHARA MASAKATSU

(54) FINGER UNIT OF ROBOT HAND

(57)Abstract

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a finger unit suitable to use for a robot hand precisely moving at a high speed.

SOLUTION: This articulated finger unit 1 has a two joint structure furnished with a finger root side joint part 6, a finger root part 7, a fingertip side joint part 8 and a fingertip part 9, the finger root side joint part 6 has a driving side bevel gear 11 fixed on a rotary output shaft 4 of an actuator 3, a driven side bevel gear 15 coaxially fixed on a joint shaft 14 orthogonal with the rotary output shaft 4 and a connecting member 16 an annular boss 16a of which is connected to and fixed on this driven side bevel gear 15 and the head end side of which is extended in a foam type, and a finger root side cover 17 is connected to this connecting member 16. Rotation of the rotary output shaft 4 is converted to rotary motion of a joint shaft 14 through a pair of the bevel gears 11, 15, and the connecting member 16 one end of which is fixed on the joint shaft 14 is revolved to an angle of more than 90 degrees left and right around this joint shaft 14 as its center. It is possible to realize the articulated finger unit to move at high speed which can control to bend each of the joint parts 6, 8 in the longitudinal direction or left and right at an angle of more than 90 degrees.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

15.06.2005

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2004-122339

(P2004-122339A)

(43) 公開日 平成16年4月22日(2004.4.22)

(51) Int.Cl.⁷

B25J 15/08

F I

B25J 15/08

J

テーマコード(参考)

3C007

審査請求 未請求 請求項の数 5 O.L (全 11 頁)

(21) 出願番号 特願2002-293651(P2002-293651)
 (22) 出願日 平成14年10月7日(2002.10.7)

(71) 出願人 390040051
 株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ
 東京都品川区南大井6丁目25番3号
 (74) 代理人 100090170
 弁理士 横沢 志郎
 (72) 発明者 亀田 博
 長野県南安曇郡穂高町大字牧1856-1
 株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ穂高工場内
 (72) 発明者 小林 清人
 長野県南安曇郡穂高町大字牧1856-1
 株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ穂高工場内

最終頁に続く

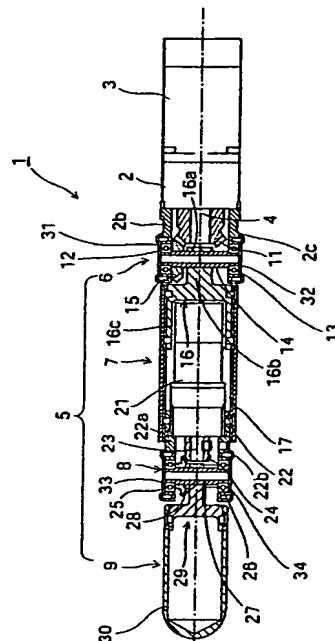
(54) 【発明の名称】 ロボットハンドの指ユニット

(57) 【要約】

【課題】 高速且つ正確に動作するロボットハンドに用いるのに適した指ユニットを提案すること。

【解決手段】 多関節指ユニット1は、指付け根側関節部6と指付け根部7と指先側関節部8と指先部9を備えた2関節構造をしており、指付け根側関節部6は、アクチュエータ3の回転出力軸4に固定した駆動側傘歯車11と、回転出力軸4に直交する関節軸14に同軸状に固定した従動側傘歯車15と、この従動側傘歯車15に円環状ボス16aが連結固定され先端側がフォーム状に延びている連結部材16とを有し、この連結部材16に指付け根側カバー17が連結されている。回転出力軸4の回転が一对の傘歯車11、15を介して関節軸14の回転運動に変換され、この関節軸14に一端が固定されている連結部材16が当該関節軸14を中心として左右に90°以上の角度まで旋回する。各関節部6、8を前後あるいは左右に90°以上の角度で折り曲げ制御可能な高速動作する多関節指ユニットを実現できる。

【選択図】 図2



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

取付用フランジと、
この取付用フランジに取り付けられたアクチュエータと、
この取付用フランジを貫通して前方に突出している前記アクチュエータの回転出力軸と、
この回転出力軸の先端部に同軸状態に固定した駆動側傘歯車と、
前記取付用フランジの前面から前記駆動側傘歯車の両側位置を通過して前方に張り出している一対の軸受ハウジングと、
各軸受ハウジングに取り付けられている軸受と、
これらの軸受によって両端が回転自在に支持され、前記アクチュエータの回転出力軸の中心軸線に対して直交する方向に配列されている関節軸と、
この関節軸の外周面に同軸状態に固定され、前記駆動側傘歯車に噛み合っている従動側傘歯車と、
前記関節軸に一端が固定され、当該関節軸に直交する方向に延びている連結部材と、
この連結部材の先端部分に連結された指本体とを有していることを特徴とするロボットハンドの指ユニット。

【請求項 2】

請求項 1 において、
各軸受の外側端面には前記関節軸に固定した従動側傘歯車の軸線方向偏倚を規制するためのスプリング板が取り付けられていることを特徴とするロボットハンドの指ユニット。

【請求項 3】

請求項 1 または 2 において、
前記連結部材の側面には当該連結部材を介して伝達されるトルクを検出するための歪みゲージが貼り付けられていることを特徴とするロボットハンドの指ユニット。

【請求項 4】

請求項 1、2 または 3 において、
前記関節軸は、配線用の中空部を備えた中空関節軸であることを特徴とするロボットハンドの指ユニット。

【請求項 5】

請求項 1 ないし 4 のうちのいずれかの項において、
前記指本体の先端部分に連結された第 2 の連結部材と、
この第 2 の連結部材に同軸状態に取り付けられ、中空型の前記指本体に内蔵された第 2 のアクチュエータと、
この第 2 のアクチュエータの回転出力軸の先端部に同軸状態に固定した第 2 の駆動側傘歯車と、
前記第 2 の連結部材に形成され、前記第 2 の駆動側傘歯車の両側位置を通過して前方に張り出している一対の第 2 の軸受ハウジングと、
各第 2 の軸受ハウジングに取り付けられている第 2 の軸受と、
これらの第 2 の軸受によって両端が回転自在に支持され、前記第 2 のアクチュエータの回転出力軸の中心軸線に対して直交する方向に配列されている第 2 の関節軸と、
この第 2 の関節軸の外周面に同軸状態に固定され、前記第 2 の駆動側傘歯車に噛み合っている第 2 の従動側傘歯車と、
前記第 2 の関節軸に一端が固定され、当該第 2 の関節軸に直交する方向に延びている第 3 の連結部材と、
この第 3 の連結部材の先端部分に連結された第 2 の指本体とを有していることを特徴とするロボットハンドの指ユニット。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、高速で正確に飛来物体などを掴むことができるロボットハンドに用いるのに適

した指ユニットに関するものである。

【0002】

【従来の技術および解決しようとする課題】

ロボットハンドに用いる指ユニットは一般に多関節構造とされており、かかる多関節の指ユニットにより物体の把握、摘み、投擲動作を高速かつ確実に行い得るようするために、各指関節を駆動するための可能な限り高精度で、小型かつ軽量で、しかも、高トルクのアクチュエータが求められる。

【0003】

このようなアクチュエータを構成するためには、指の寸法以内に収まる高速で、高瞬時最大トルクを発生可能なモーター、高減速比で極小背隙の減速機、及び精密エンコーダが必要になる。しかし、市場にはこのようなアクチュエータはもとより、この仕様を満たす構成要素となる関連製品も見当たらない。即ちサーボモーターの瞬時最大出力トルクは不足しており、減速機は多段遊星の場合でも出力軸にて角1°もの大きな背隙があり、エンコーダも適合する小径・軽量・高分解能の製品が見当たらない。

【0004】

また、多関節指ユニットにおけるアクチュエータの回転出力軸から出力される回転を、これに直交する関節軸の回転運動に変換するために、従来技術として、ネジ及びラック・ピニオンの組み合わせ、クランク機構、ウオームギヤ、ワイヤ及びシープ方式等がある。しかしながら、何れも関節部寸法並びに質量を過大にし、動作切り替え速度の不足を来す等の不具合がある。普通の傘歯車を用いる場合には、背隙及び円滑回転の点で問題がある。

【0005】

さらに、従来の指は、他の指と連動し関節の屈折も手の内側にのみ曲がるものが殆どであり、指同士の間協調作業を行なわせる等、ロボットハンドの掌に応用して多様な動作を行なわせる事はほぼ不可能であった。

【0006】

本発明の課題は、人間の視覚認識から始まる身体器官の動作速度よりも、遥かに速く且つ正確に作動するロボットハンドに用いるのに適した指ユニットを提案することにある。

【0007】

【課題を解決するための手段】

上記の課題を解決するために、本発明のロボットハンドの指ユニットは、
取付用フランジと、

この取付用フランジに取り付けられたアクチュエータと、

この取付用フランジを貫通して前方に突出している前記アクチュエータの回転出力軸と、

この回転出力軸の先端部に同軸状態に固定した駆動側傘歯車と、

前記取付用フランジの前面から前記駆動側傘歯車の両側位置を通して前方に張り出している一対の軸受ハウジングと、

各軸受ハウジングに取り付けられている軸受と、

これらの軸受によって両端が回転自在に支持され、前記アクチュエータの回転出力軸の中心軸線に対して直交する方向に配列されている関節軸と、

この関節軸の外周面に同軸状態に固定され、前記駆動側傘歯車に噛み合っている従動側傘歯車と、

前記関節軸に一端が固定され、当該関節軸に直交する方向に延びている連結部材と、

この連結部材の先端部分に連結された指本体とを有していることを特徴としている。

【0008】

ここで、傘歯車の無背隙運転を実現するためには、各軸受の外側端面に前記関節軸に固定した従動側傘歯車の軸線方向偏倚を規制するためのスプリング板を取り付けることが望ましい。

【0009】

また、前記連結部材の側面に当該連結部材を介して伝達されるトルクを検出するための歪みゲージを貼り付けておけば、アクチュエータのモータ電流によらずにトルク検出ができ

10

20

30

40

50

、指ユニットの伝達トルクを制御できる。

【0010】

さらに、関節部よりも指先側から引き出される配線が上下あるいは左右に振れることが無い様にするためには、折り曲げ中心である前記関節軸を配線用の中空部を備えた中空関節軸とすることが望ましい。

【0011】

次に、本発明による指ユニットを多関節化するためには、上記の関節部および指本体と同様な構造を、指本体の先に連結すればよい。例えば、2関節の指ユニットの場合には、前記指本体の先端部分に連結された第2の連結部材と、

この第2の連結部材に同軸状態に取り付けられ、中空型の前記指本体に内蔵された第2のアクチュエータと、

この第2のアクチュエータの回転出力軸の先端部に同軸状態に固定した第2の駆動側傘歯車と、

前記第2の連結部材に形成され、前記第2の駆動側傘歯車の両側位置を通して前方に張り出している一对の第2の軸受ハウジングと、

各第2の軸受ハウジングに取り付けられている第2の軸受と、

これらの第2の軸受によって両端が回転自在に支持され、前記第2のアクチュエータの回転出力軸の中心軸線に対して直交する方向に配列されている第2の関節軸と、

この第2の関節軸の外周面に同軸状態に固定され、前記第2の駆動側傘歯車に噛み合っている第2の従動側傘歯車と、

前記第2の関節軸に一端が固定され、当該第2の関節軸に直交する方向に延びている第3の連結部材と、

この第3の連結部材の先端部分に連結された第2の指本体とを備えた構成とすればよい。

【0012】

【発明の実施の形態】

以下に、図面を参照して、本発明を適用した高速ロボットハンドの多関節指ユニットを説明する。

【0013】

図1は本実施の形態に係る高速ロボットハンドの多関節指ユニットを示す平面図であり、図2はその断面図である。また、図3(a)および(b)は、それぞれ、多関節指ユニットの指付け根側関節部を示す横断面図および、そこに組み込まれている指付け根側連結部材を示す平面図である。さらに、図4(a)および(b)は、それぞれ、多関節指ユニットの指先側関節部を示す横断面図および、そこに組み込まれている指先側連結部材を示す平面図である。

【0014】

これらの図を参照して説明すると、多関節指ユニット1は、取付用フランジ2と、この取付用フランジ2に取り付けられたアクチュエータ3と、このアクチュエータ3の回転出力軸4に連結された多関節の指本体ユニット5とを有しており、指本体ユニット5は、アクチュエータ3の回転出力軸4の前端に連結された指付け根側関節部6と、この指付け根側関節部6の前側に連結された指付け根部7と、この指付け根部7の先端に連結された指先側関節部8と、この指先側関節部8の前側に連結された指先部9から構成されている。

【0015】

詳細に説明すると、円柱形状のアクチュエータ3は前向き状態で、その前端部分が取付用フランジ2の円形開口枠部分2aに固定されており、その前端面からは回転出力軸4が円形開口枠部分2aを貫通して前方に突出している。この回転出力軸4の先端部には同軸状態に駆動側傘歯車11が固定されている。

【0016】

ここで、取付用フランジ2の前面の上下端からは、駆動側傘歯車11の上側および下側位置を通して、一对の指付け根側軸受ハウジング2b、2cが平行に張り出している。駆動側傘歯車11よりも前方に突出しているこれら指付け根側軸受ハウジング2b、2cの先

端部分には、同軸位置となるようにそれぞれ上側ボールベアリング 1 2 および下側ボールベアリング 1 3 が取り付けられている。これらのボールベアリング 1 2、1 3 によって、上下の端が回転自在の状態で回転出力軸 4 の軸線方向に直交する方向、本例では垂直に指付け根側関節軸 1 4 が支持されている。

【0017】

この関節軸 1 4 におけるその軸線方向の上側の外周面部分には同軸状態で従動側傘歯車 1 5 が固定され、この従動側傘歯車 1 5 が駆動側傘歯車 1 1 に噛み合っている。関節軸 1 4 における軸線方向の中央位置には、連結部材 1 6 の円環状ボス 1 6 a が固定されている。連結部材 1 6 は、円環状ボス 1 6 a と、この円環状ボス 1 6 a から前方に延びている首部分 1 6 b と、この首部分 1 6 b の先端から前方にコの字状に延びているフォーク部分 1 6 c とを備えている。このフォーク部分 1 6 c には円筒状の付け根側カバー 1 7 が同軸状態に連結されている。

【0018】

このように、アクチュエータ 3 の回転出力軸 4 の前端に連結された指付け根側関節部 6 が、取付用フランジ 2 に形成した上下の指付け根側ハウジング 2 b、2 c と、上下のボールベアリング 1 2、1 3 と、指付け根側関節軸 1 4 と、指付け根側従動側傘歯車 1 5 と、指付け根側連結部材 1 6 とによって構成されている。また、指付け根部 7 が、指付け根側連結部材 1 6 のフォーク部 1 6 c に連結された円筒状の付け根側カバー 1 7 によって形成されている。

【0019】

次に、指付け根部 7 の先端に連結されている指先側関節部 8 および指先部 9 も、指付け根側関節部 6 および指付け根部 7 と同様な構造とされている。すなわち、付け根側カバー 1 7 の中空部には同軸状態で第 2 のアクチュエータ 2 1 が内蔵されており、このアクチュエータ 2 1 の前端部分は回転自在の状態で同じく付け根側カバー 1 7 の中空部に内蔵された円環状フランジ 2 2 に支持されている。この円環状フランジ 2 2 の外周面は付け根側カバー 1 7 の内周面に固定されている。

【0020】

アクチュエータ 2 1 の回転出力軸 2 3 は円環状フランジ 2 2 の中空部分を通して同軸状態で前方に突出しており、その先端部には指先側駆動傘歯車 2 4 が同軸状態に固定されている。円環状フランジ 2 2 の前面の上下端からは、駆動側傘歯車 2 4 の上側および下側位置を通して、一対の指先側軸受ハウジング 2 2 a、2 2 b が平行に張り出している。駆動側傘歯車 2 4 よりも前方に突出しているこれら指先側軸受ハウジング 2 2 a、2 2 b の先端部分には、同軸位置となるようにそれぞれ上側ボールベアリング 2 5 および下側ボールベアリング 2 6 が取り付けられている。これらのボールベアリング 2 5、2 6 によって、上下の端が回転自在の状態で回転出力軸 2 3 の軸線方向に直交する方向、本例では垂直に指先側関節軸 2 7 が支持されている。

【0021】

この関節軸 2 7 におけるその軸線方向の上側の外周面部分には同軸状態で従動側傘歯車 2 8 が固定され、この従動側傘歯車 2 8 が駆動側傘歯車 2 4 に噛み合っている。従動側傘歯車 2 8 における軸線方向の中央位置には、指先側連結部材 2 9 の円環状ボス 2 9 a が固定されている。連結部材 2 9 は、円環状ボス 2 9 a と、この円環状ボス 2 9 a から前方に延びている首部分 2 9 b と、この首部分 2 9 b の先端から前方にコの字状に延びているフォーク部分 2 9 c とを備えている（図 4 参照）。このフォーク部分 2 9 c には先端が半球状に閉鎖された円筒状の指先側カバー 3 0 が同軸状態に連結されている。

【0022】

なお、本例は指付け根側関節部および指先側関節部を備えた 2 関節の指ユニットであるが、1 つの関節を備えた構成、あるいは 3 以上の関節を備えた構成とすることも可能である。

【0023】

このように構成した本例の多関節指ユニット 1 では、回転出力軸 4 の回転が一対の傘歯車

10

20

30

40

50

11、15を介して関節軸14の回転運動に変換され、この関節軸14に一端が固定されている連結部材16が当該関節軸14を中心として左右に90°以上の角度まで旋回する。各関節部6、8を前後あるいは左右に90°以上の角度で折り曲げ制御可能であり、様々な動作を可能とする軽量で、高速および高精度の人工指を実現できる。

【0024】

なお、アクチュエータ3、21は、高密度巻線と高密度部品配置による高速・高最大トルク短時間定格のサーボモータと、高減速比（例えば1/50～1/100）の短寸法・高トルク・低背隙のユニット型波動歯車装置と、小型・軽量・高速対応・高分解能エンコーダを備えた構成となっている。

【0025】

また、本例では、各傘歯車11、15、24、28として、極小背隙・無給油傘歯車をしている。このような傘歯車は、歯切り後に表面硬化処理を行ない、高精度傘歯車ラップ盤を用い無背隙状態にてラップ加工をし、更に歯面に固休潤滑剤を含浸処理し、無給油にて無背隙運転を可能としたものである。

【0026】

ここで、本例における各関節部に用いている傘歯車11、15および傘歯車24、28の無背隙運転構造について説明する。図1、2を参照して説明すると、例えば指付け根側関節部6においては、その関節軸14の上下端を回転自在に支持している上側ボールベアリング12の上端面および下側ボールベアリング13の下端面に、当該関節軸14を傘歯車円錐中心方向に軸方向偏移量限定の軸方向推力を加えるスプリング板31、32を取り付けてある。同様に、指先側関節部8においても同様に機能するスプリング板33、34を取り付けてある。

【0027】

この代わりに、アクチュエータ回転出力軸の張り出し撓み力を利用して無背隙状態に、傘歯車を組み付けるようにしてもよい。

【0028】

一方、本例の多関節指ユニット1では、当該指ユニットに作用するトルクを検出するための歪みゲージが備わっている。すなわち、図3に示すように、指付け根側関節部6の連結部材16の首部分16b（角柱部分）の側面に歪みゲージ35が貼り付けられている。同様に、図4に示すように、指先側関節部8の連結部材29の首部分29bの側面にも歪みゲージ36が貼り付けられている。これら歪みゲージ35、36の出力に基づき、各関節部6、8に作用するトルクを検出できる。従って、アクチュエータ3、21のモータ電流に基づくことなく、トルクを検出でき、これに基づきトルク制御を行うことができる。

【0029】

また、本例の各関節部6、8の折り曲げ中心を規定している関節軸14、27は中空関節軸である。これらの関節軸14、27より指先側にある指先側アクチュエータ21、歪みゲージ36等のリードワイヤ類を、当該中空関節軸の中空部を利用して引き回すと、本関節軸8の回転時にこれらの配線が振り回される等の不具合を回避できる。

【0030】

【発明の効果】

以上説明したように、本発明のロボットハンドの指ユニットは、1個または複数個の関節部を備え、これらの関節部を中心として個別の指本体を構成している指付け根部、指先端などを上下あるいは左右にそれぞれ90°以上の角度で折り曲げ制御可能であり、また、かかる折り曲げ制御を例えば50ミリ秒以内の高速で実現することができる。従って、本発明の指ユニットを用いれば、高速飛翔体・飛来物の把握又は物体の投出等の様々な動作を高速、且つ正確に行うことのできる高速ロボットハンドを実現できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明を適用した多関節指ユニットの平面図である。

【図2】図1の多関節指ユニットの縦断面図である。

【図3】(a)は図1の多関節指ユニットの指付け根側関節部を示す横断面図であり、(

10

20

30

40

50

b) はそこに組み込まれている指付け根側連結部材を示す平面図である。

【図4】 (a) は図1の多関節指ユニットの指先側関節部を示す横断面図であり、(b) はそこに組み込まれている指先側連結部材を示す平面図である。

【符号の説明】

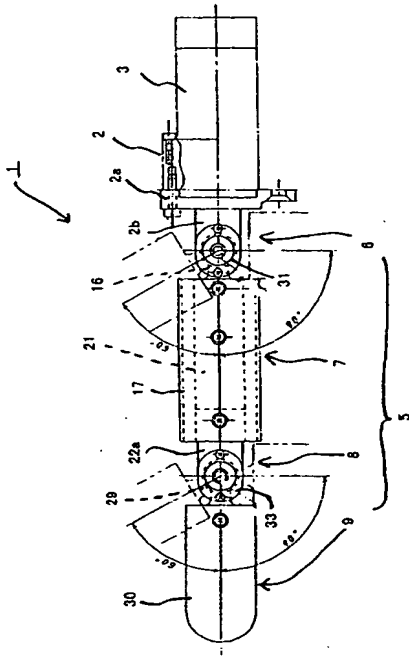
- 1 多関節指ユニット
- 2 取付用フランジ
- 2 b、2 c 軸受ハウジング
- 3 アクチュエータ
- 4 回転出力軸
- 5 指本体ユニット
- 6 指付け根側関節部
- 7 指付け根部
- 8 指先側関節部
- 9 指先部
- 1 1 駆動側傘歯車
- 1 2、1 3 ボールベアリング
- 1 4 関節軸
- 1 5 従動側傘歯車
- 1 6 連結部材
- 1 7 指付け根カバー
- 2 1 アクチュエータ
- 2 2 円環状フランジ
- 2 3 回転出力軸
- 2 4 駆動側傘歯車
- 2 5、2 6 ボールベアリング
- 2 7 関節軸
- 2 8 従動側傘歯車
- 2 9 連結部材
- 3 0 指先カバー
- 3 1、3 2、3 3、3 4 スプリング板
- 3 5、3 6 歪みゲージ

10

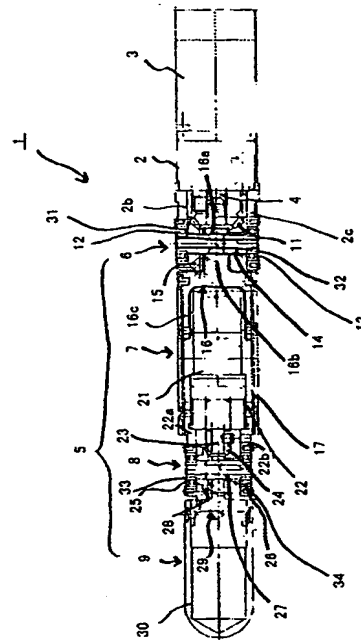
20

30

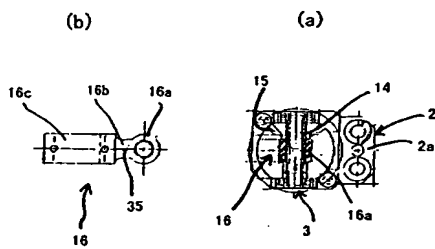
【図 1】



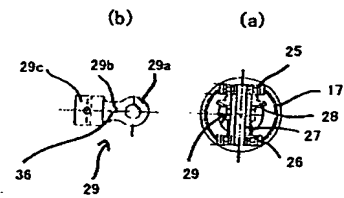
【図 2】



【図 3】



【図 4】



【手続補正書】

【提出日】平成14年11月8日(2002.11.8)

【手続補正1】

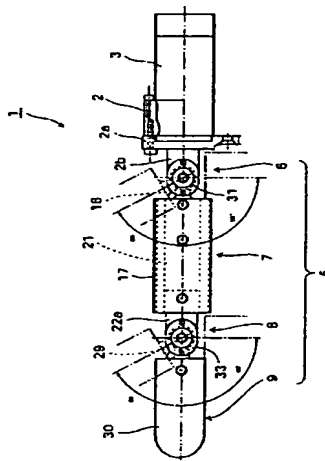
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】全図

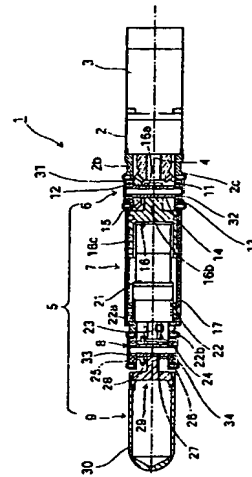
【補正方法】変更

【補正の内容】

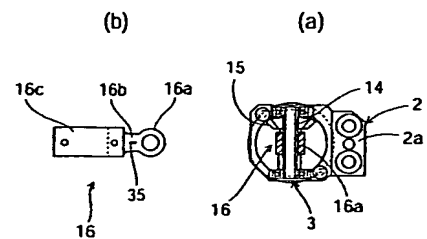
【図1】



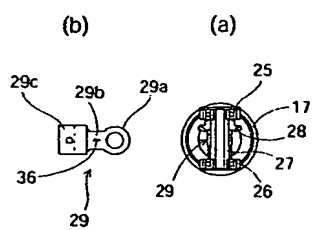
【図2】



【図3】



【 図 4 】



フロントページの続き

(72)発明者 小山 順二

長野県南安曇郡穂高町大字牧1856-1 株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ穂高工場内

(72)発明者 守本 悌三

長野県茅野市豊平2074 有限会社テクノロジーサービス内

(72)発明者 笹原 政勝

長野県南安曇郡穂高町大字牧1856-1 株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ穂高工場内

Fターム(参考) 3C007 ES08 ET03 EU03 HS27 KS35 KV06 KX08